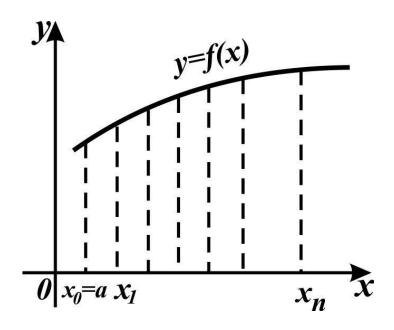
Интегральное исчисление

Определенный интеграл

Пусть на отрезке [a; b] задана непрерывная функция y=f(x). Зададим произвольное разбиение отрезка [a; b] на n частей точками:

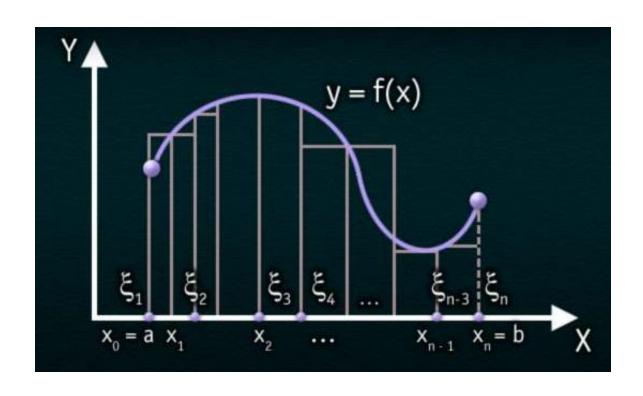
$$a = x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n = b.$$



Найдем длину каждого отрезка $\Delta x_i = x_i - x_{i-1}$.

В каждом из отрезков разбиения выберем произвольную точку ξ_i $\left(x_{i-1} \le \xi_i \le x_i\right)$ и вычислим значение функции в каждой из этих точек:

$$f(\xi_1), f(\xi_2), \dots, f(\xi_n).$$



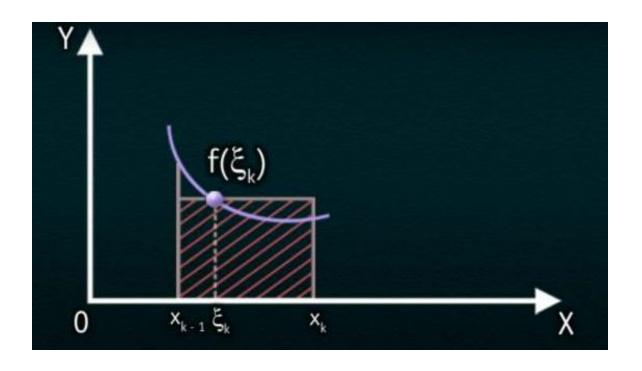
Составим сумму вида:

$$S_n = f(\xi_1)\Delta x_1 + f(\xi_2)\Delta x_2 + \dots + f(\xi_n)\Delta x_n = \sum_{i=1}^n f(\xi_i)\Delta x_i.$$

Сумма S_n называется интегральной суммой для функции y=f(x) на отрезке [a;b].

Сумма S_n зависит от способа разбиения отрезка [a;b] на отрезки $[x_{i-1},x_i]$ и от выбора точки ξ_i внутри каждого отрезка.

Рассмотрим элемент разбиения: $\Delta x_k = x_k - x_{k-1}$, $x_{k-1} \le \xi_k \le x_k$, $y = f(\xi_k)$.



Произведение вида $f(\xi_k)\Delta x_k$ равняется площади одного из прямоугольников разбиения.

Таким образом, геометрический смысл интегральной суммы состоит в том, что она выражает площадь некоторой ступенчатой фигуры.

Зададим разбиения таким образом, чтобы $\max \Delta x_i \to 0$, тогда число отрезков разбиения будет стремиться к бесконечности $(n \to \infty)$ и составим интегральную сумму: $S_n = \sum f(\xi_i) \Delta x_i.$

Предположим, что последовательность интегральных сумм S_n стремится к некоторому пределу S.

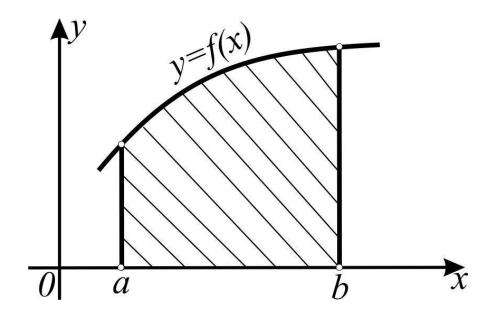
Определение: Если при любом разбиении отрезка [a;b] таком, что $\max \Delta x_i$ фри любом выборе точек внутри ботрезков [интех $_i$ ральная сумма S_n стремится к одному и тому же пределу S, то этот предел называют *определенным интегралом* от функции y=f(x) на отрезке [a;b] и обозначают:

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \lim_{\max \Delta x \to 0} \sum_{i=1}^{n} f(\xi_{i}) \Delta x_{i}.$$

Числа a и b называют соответственно *нижним* и *верхним пределами интегрирования*, [a; b] — отрезок интегрирования, x — переменная интегрирования.

Гоомотриноский смысл опродологию за мит

Геометрический смысл определенного интеграла состоит в том, что, если $f(x) \ge 0$ определенный интеграл численно выражает площадь криволинейной трапеции, ограниченной линией y=f(x), прямыми x=a, x=b и осью Ox.



$$S = \int_{a}^{b} f(x) dx$$

Замечания:

1. Определенный интеграл зависит только от вида функции f(x) и пределов интегрирования, но не зависит от переменной интегрирования, которую можно обозначать любой буквой:

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \int_{a}^{b} f(t)dt = ... = \int_{a}^{b} f(z)dz.$$

2. Если в определенном интеграле границы интегрирования поменять местами, то определенный интеграл изменит знак:

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = -\int_{b}^{a} f(x)dx.$$

7

Основные свойства определенного интеграла

1. Постоянный множитель можно выносить за знак определенного интеграла:

$$\int_{a}^{b} C \cdot f(x) dx = C \int_{a}^{b} f(x) dx,$$
где $C -$ постоянное число.

2. Определенный интеграл от алгебраической суммы функций равен алгебраической сумме интегралов от каждой функции:

$$\int_{a}^{b} [f(x) \pm g(x)] dx = \int_{a}^{b} f(x) dx \pm \int_{a}^{b} g(x) dx.$$

3. Если
$$a=b$$
, то $\int_a^a f(x)dx = 0$.

4. Если f(x) — четная функция, то

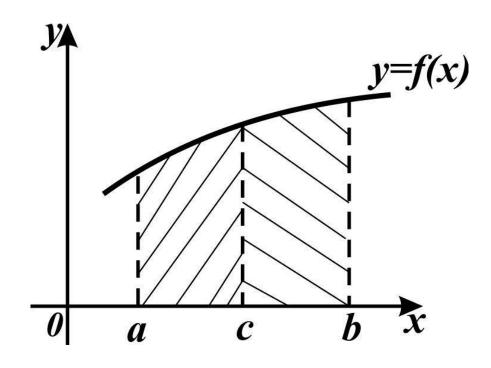
$$\int_{-a}^{a} f(x)dx = 2\int_{0}^{a} f(x)dx.$$

5. Если f(x) — нечетная функция, то

$$\int_{-a}^{a} f(x) dx = 0.$$

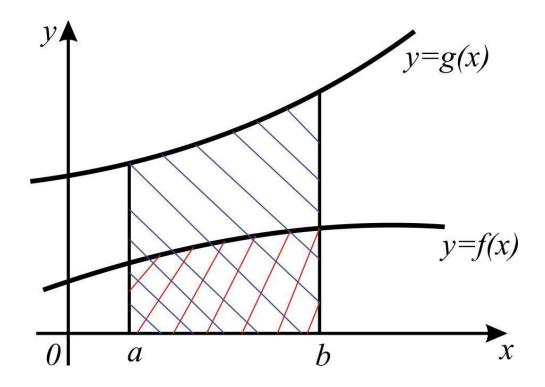
6. Для любых трех чисел a, b и c справедливо равенство:

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \int_{a}^{c} f(x)dx + \int_{c}^{b} f(x)dx.$$



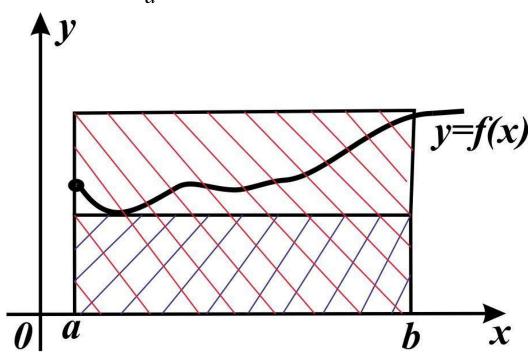
7. Если на отрезке [a; b] выполняется условие $f(x) \le g(x)$, то справедливо неравенство:

$$\int_{a}^{b} f(x)dx \le \int_{a}^{b} g(x)dx.$$



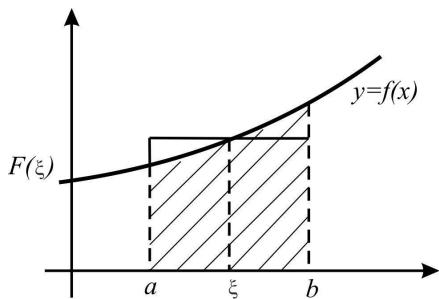
8. Если m и M — наименьшее и наибольшее значение функции f(x) на отрезке [a;b], то

е функции
$$f(x)$$
 на отрезке $[a;b]$, $m(b-a) \le \int_a^b f(x) dx \le M(b-a)$.



Теорема о среднем: Если функция f(x) непрерывна на отрезке [a; b], то этом отрезке найдется такая точка в которой будет є праведливо равенство:

где среднее $\int_a^b f(x)dx = f(\xi)(b-a),$ среднее значение функции на отрезке [a;b].





v

Непосредственное интегрирование

Теорема: Если F(x) какая-либо первообразная непрерывной функции f(x), то справедлива формула:

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = F(x)\Big|_{a}^{b} = F(b) - F(a). \tag{1}$$

(1) называется формулой Ньютона-Лейбница.

Формула Ньютона-Лейбница позволяет вычислять определенные интегралы в том случае, когда известна первообразная подынтегральной функции.

Пример: Вычислить интеграл $\int_{0}^{3} x^{2} dx$. *Решение:*

$$\int_{0}^{3} x^{2} dx = \frac{x^{3}}{3} \bigg|_{0}^{3} = \frac{3^{3}}{3} - \frac{0^{3}}{3} = 9.$$

Пример: Вычислить интеграл $\int_{0}^{4} \cos 2x dx$.

$$\int_{0}^{\frac{\pi}{4}} \cos 2x dx = \frac{1}{2} \int_{0}^{\frac{\pi}{4}} \cos 2x d(2x) = \frac{1}{2} \sin 2x \Big|_{0}^{\frac{\pi}{4}} = \frac{1}{2} \left(\sin \frac{\pi}{2} - \sin 0 \right) = \frac{1}{2} \cdot 1 = \frac{1}{2}.$$

м

Замена переменной в определенном интеграле

Теорема: Пусть дан $\int f(x)dx$, где функция f(x) непрерывна на отрезке [a;b]. Введем новую переменную t по формуле $x = \varphi(t)$. Если

- 1. $\varphi(\alpha) = a$, $\varphi(\beta) = b$;
- 2. $\varphi(t)$ и $\varphi'(t)$ непрерывны на отрезке [a; b];
- 3. $f(\varphi(t))$ определена и непрерывна на [a;b], то

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \int_{\alpha}^{\beta} f(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t)dt.$$
 (2)

(2) – формула замены переменной в определенном интеграле.

Замечание: При вычислении определенного интеграла по формуле (2) к старой переменной возвращаться не нужно.

Пример: Вычислить интеграл $\int_{0}^{1} \frac{x dx}{1 + x^{4}}$.

$$= \frac{1}{2} \int_{0}^{1} \frac{dt}{1+t^{2}} = \frac{1}{2} \operatorname{arctg} t \Big|_{0}^{1} = \frac{1}{2} \left(\operatorname{arctg} 1 - \operatorname{arctg} 0 \right) = \frac{1}{2} \cdot \frac{\pi}{4} = \frac{\pi}{8}.$$

Пример: Вычислить интеграл $\int_{0}^{3} \frac{dx}{2 + \sqrt{3x + 1}}$.

$$\int_{0}^{5} \frac{dx}{2 + \sqrt{3x + 1}} = \begin{vmatrix} t = \sqrt{3x + 1}, & 3x + 1 = t^{2}, \\ x = \frac{t^{2} - 1}{3}, & dx = \frac{2}{3}tdt, \\ x = 0 \Rightarrow t = 1 \\ x = 5 \Rightarrow t = 4 \end{vmatrix} = \int_{1}^{4} \frac{\frac{2}{3}tdt}{2 + t} = \int_{1}^{4} \frac{2}{3}tdt$$

M

Под знаком интеграла стоит неправильная дробь, выделим целую часть и проинтегрируем полученное выражение:

$$= \frac{2}{3} \int_{1}^{4} \frac{(t+2)-2}{t+2} dt = \frac{2}{3} \int_{1}^{4} dt - \frac{4}{3} \int_{1}^{4} \frac{d(t+2)}{t+2} = \frac{2}{3} t \Big|_{1}^{4} - \frac{2}{3} \int_{1}^{4} \frac{d(t+2)}{t+2} dt = \frac{2}{3} \int_{1}^{4} \frac{d($$

$$-\frac{4}{3}\ln|2+t|\Big|_{1}^{4} = \frac{2}{3}(4-1) - \frac{4}{3}(\ln 6 - \ln 3) = 2 - \frac{4}{3}\ln 2.$$

Метод интегрирования по частям

Теорема: Пусть функции u(x) и v(x) непрерывно дифференцируемы на отрезке [a; b], то справедлива формула: $\begin{bmatrix} b & b \end{bmatrix}$

 $\int_{a}^{b} u \, dv = uv \bigg|_{a}^{b} - \int_{a}^{b} v \, du. \tag{3}$

(3) — формула интегрирования по частям в определенном интеграле.

Замечание: При интегрировании по частям в определенном интеграле справедливы все рекомендации по применению метода интегрирования по частям в неопределенном интеграле.

Пример: Вычислить интеграл $\int_{0}^{1} arctg \, x \, dx$.

$$\int_{0}^{1} arctg \, x \, dx = \begin{vmatrix} u = arctg \, x, & dv = dx, \\ du = \frac{1}{1+x^{2}} dx, & v = \int dx = x \end{vmatrix} =$$

$$= x \arctan t g x \Big|_{0}^{1} - \int_{0}^{1} \frac{x dx}{1 + x^{2}} = \begin{vmatrix} t = x^{2} + 1, & dt = 2x dx, \\ x = 0 \Rightarrow t = 1 \\ x = 1 \Rightarrow t = 2 \end{vmatrix} =$$

$$= \arctan \frac{1}{2} \int_{1}^{2} \frac{dt}{t} = \frac{\pi}{4} - \frac{1}{2} \ln|t| \Big|_{1}^{2} = \frac{\pi}{4} - \frac{1}{2} \ln 2 = \frac{\pi}{4} - \ln \sqrt{2}.$$

Пример: Вычислить интеграл $\int x^2 e^{3x} dx$. Решение: 0

Применим метод интегрирования по частям:

$$\int_{0}^{1} x^{2}e^{3x}dx = \begin{vmatrix} u = x^{2}, & dv = e^{3x}dx, \\ du = 2xdx, & v = \int e^{3x}dx = \frac{1}{3}e^{3x} \end{vmatrix} =$$

$$= x^{2} \cdot \frac{1}{3}e^{3x} \Big|_{0}^{1} - \int_{0}^{1} \frac{1}{3}e^{3x} \cdot 2x dx = \frac{1}{3}e^{3} - 0 - \frac{2}{3}\int_{0}^{1} xe^{3x} dx = \frac{1}{3}e^{3} - \frac{1}{3}e^{3} + \frac{1}$$

м

Применим еще раз метод интегрирования по частям:

$$= \begin{vmatrix} u = x, & dv = e^{3x} dx, \\ du = dx, & v = \int e^{3x} dx = \frac{1}{3} e^{3x} \end{vmatrix} = \frac{1}{3} e^{3} - \frac{1}{3} e^{3} = \frac{1}{3} e^{3} - \frac{1}{3} e^{3} = \frac{1}{3} e^{3}$$

$$-\frac{2}{3}\left(x\cdot\frac{1}{3}e^{3x}\bigg|_{0}^{1}-\int_{0}^{1}\frac{1}{3}e^{3x}dx\right)=\frac{1}{3}e^{3}-\frac{2}{9}x\cdot e^{3x}\bigg|_{0}^{1}+\frac{2}{9}\int_{0}^{1}e^{3x}dx=$$

$$= \frac{1}{3}e^{3} - \frac{2}{9}e^{3} + \frac{2}{9} \cdot \frac{1}{3}e^{3x} \Big|_{0}^{1} = \frac{1}{9}e^{3} + \frac{2}{27}(e^{3} - e^{0}) = \frac{5}{27}e^{3} - \frac{2}{27}.$$